# PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

(43) Date of publication of application: 22.03.1996

(51)Int.CI.

H01L 21/027 G03B 27/72 G03F 7/20

(21)Application number : 06-209800

(71)Applicant: CANON INC

(22)Date of filing:

02.09.1994

(72)Inventor: KATAOKA YOSHIHARU

MORI TETSUYA

# (54) CONDITION OF EXPOSURE AND MEASURING METHOD OF ABERRATION OF PROJECTION OPTICAL SYSTEM

# (57)Abstract:

PURPOSE: To provide a method, in which the optimum conditions of exposure corresponding to the kinds of resists are measured at high speed with high accuracy, and a method, in which the aberration of a projection optical system is measured.

CONSTITUTION: A process, in which a pattern is transferred to a photosensitive substrate under the mutually different conditions of exposure and a plurality of photosensitive patterns are formed, a process, in which a plurality of the photosensitive patterns are picked up, a process, in which the frequency components of each photosensitive pattern are computed from a picture signal obtained by the picking-up process, and a process, in which the optimum conditions of exposure at a time when the pattern is transferred to the photosensitive substrate are determined on the basis of the frequency components of each photosensitive pattern, are provided.

### **LEGAL STATUS**

[Date of request for examination]

29.11.1999

[Date of sending the examiner's decision of

rejection]

[Kind of final disposal of application other than

the examiner's decision of rejection or application converted registration

[Date of final disposal for application]

[Patent number]

3297545

[Date of registration]

12.04.2002

[Number of appeal against examiner's decision

of rejection]

[Date of requesting appeal against examiner's

decision of rejection

[Date of extinction of right]

Copyright (C); 1998,2003 Japan Patent Office

# (19)日本国特許庁 (JP)

# (12)公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

# 特開平8-78307

(43)公開日 平成8年(1996)3月22日

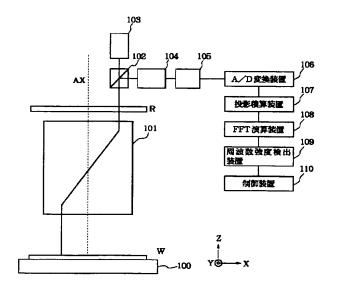
(51) Int. Cl. <sup>6</sup> H01L 21/027	識別記 <del>号</del>	庁内整理番号	FΙ	技術表示箇所				
GO3B 27/72	Z							
G03F 7/20	521							
			H01L 21/30		502	G		
					516	D		
			審査請求	未請求	請求項	の数16	OL	(全8頁)
(21)出願番号	特願平6-209800	(71)出願人 000001007					·	
				キヤノン	株式会社	£		
(22) 出願日	平成6年(1994)9月		東京都大	田区下丸	1子3丁	130番	2 号	
			(72)発明者	片岡 義	治			
				神奈川県	川崎市中	□原区今	井上町	53番地キヤ
			;	ノン株式				
			(72)発明者	森 鉄也				
			1	神奈川県	川崎市中	□原区今	井上町	53番地キヤ
				ノン株式	会社小村	事業所	···一· i内	
			: (74)代理人					
						•		
		•	!					

# (54) 【発明の名称】露光条件及び投影光学系の収差測定方法

## (57)【要約】

【目的】 高精度および高速にレジストの種類に対応した最適露光条件を測定する方法及び投影光学系の収差を測定する方法を提供することを目的とする。

【構成】 パターンを互いに異なる露光条件で感光基盤 上に転写して複数の感光パターンを形成する工程と、前 記複数の感光パターンを撮像する工程と、前記撮像工程 によって得られる画像信号から前記各感光パターンの周 波数成分を算出する工程と、前記各感光パターンの周波 数成分のに基づいて前記パターンを前記感光基盤に転写 する際の最適露光条件を決定する工程とを有する。



#### 【特許請求の範囲】

【請求項1】 パターンを互いに異なる露光条件で感光 基盤上に転写して複数の感光パターンを形成する工程 と、

前記複数の感光パターンを撮像する工程と、

前記撮像工程によって得られる画像信号から前記各感光 パターンの周波数成分を算出する工程と、

前記各感光パターンの周波数成分のに基づいて前記パターンを前記感光基盤に転写する際の最適露光条件を決定する工程とを有することを特徴とする露光条件測定方法。

【請求項2】 前記感光基盤は、レジストが塗布された ウエハであることを特徴とする請求項1記載の露光条件 測定方法。

【請求項3】 前記感光パターンは、現像工程後に形成されるレジストパターンであることを特徴とする請求項2記載の露光条件測定方法。

【請求項4】 前記感光パターンは、現像工程前にレジスト層に形成される潜像であることを特徴とする請求項2記載の露光条件測定方法。

【請求項5】 前記パターンは、周期性を有するパターンであることを特徴とする請求項1、2に記載の露光条件測定方法。

【請求項6】 前記各感光パターンの周波数成分のうち前記周期性パターンで決まる基本周波数のパワーに基づいて前記最適露光条件を決定することを特徴とする請求項5記載の露光条件測定方法。

【請求項7】 前記露光条件は露光量であることを特徴とする請求項1記載の露光条件測定方法。

【請求項8】 レチクル上のパターンを投影光学系を介 30 して感光基盤上に転写して感光パターンを形成する工程 と、

前記感光パターンを撮像する工程と、

前記撮像工程によって得られる画像信号から前記感光パターンの周波数成分を算出する工程と、

前記感光パターンの周波数成分に基づいて前記投影光学 系の収差を決定する工程とを有することを特徴とする収 差測定方法。

【請求項9】 前記感光基盤は、レジストが塗布された ウエハであることを特徴とする請求項8記載の収差測定 40 方法。

【請求項10】 前記感光パターンは、現像工程後に形成されるレジストパターンであることを特徴とする請求項9記載の収差測定方法。

【請求項11】 前記感光パターンは、現像工程前にレジスト層に形成される潜像であることを特徴とする請求項9記載の収差測定方法。

【請求項12】 前記パターンは、レチクル上の複数の 位置に配置されていることを特徴とする請求項8、9記 載の収差測定方法。 【請求項13】 前記感光パターンの周波数成分の位相 に基づいて前記投影光学系の収差を決定することを特徴 とする請求項8の収差測定方法。

【請求項14】 前記投影光学系の光軸方向の異なる位置で前記感光基盤上に前記複数のパターンをそれぞれ転写して複数の前記感光パターンを形成することを特徴とする請求項8記載の収差測定方法。

【請求項15】 前記パターンは、周期性を有するパターンであることを特徴とする請求項14記載の収差測定10 方法。

【請求項16】 前記各感光パターンの周波数成分のうち前記周期性パターンで決まる基本周波数のパワーに基づいて前記投影光学系の像面位置を決定することを特徴とする請求項15記載の収差測定方法。

## 【発明の詳細な説明】

#### [0001]

【産業上の利用分野】本発明は、LSIなどを製造する場合、特にリソグラフィー工程において使用される露光装置の露光条件もしくは露光装置の投影光学系の収差を測定する方法に関するものである。

#### [0002]

20

【従来の技術】この種の露光装置においては回路パターンの集積度が高まり、転写すべきパターンの線幅もサブミクロンの領域になり、その投影レンズの解像力を安定して維持していくためには露光量条件とフォーカス条件を正確に設定することが重要になる。

【0003】従来では、1ショット毎に、露光条件即ちフォーカス位置と露光量(シャッター時間)の少なくとも一方を変えながら、感光基板に焼き付け後感光基板を現像して直線上のパターンの線幅を光学顕微鏡や線幅測定装置で計測することで最適な露光条件を決定している

【0004】例えばステップアンドリピート方式の露光装置においては、ウェハー上のショット領域の配列の横方向についてはフォーカス値を一定にして露光量(シャッター時間)を一定量ずつ変えて露光を行ないショット配列の縦方向については、露光量を一定にしてフォーカス値を一定量ずつ変えて露光する。

【0005】現像後に形成された各ショット内のラインアンドスペースのレジストパターンの線幅を走査型電子顕微鏡によるSEM測長等により検出し、投影レンズの最適焦点位置と最適露光量が算出される。

#### [0006]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、従来技術においては、レジストパターンの線幅をSEM等で計測するため処理速度が極めて遅いし、装置価格が極めて高価であるという問題があった。

【0007】本発明は以上の点を考慮してなされたもので、高精度および高速にレジストの種類に対応した最適50 露光条件を測定する方法及び投影光学系の収差を測定す

(3)

3

る方法を提供することを目的とする。

#### [0008]

【課題を解決するための手段および作用】本発明では、 L&Sのパターンを転写した場合 (1) 最適フォーカ ス位置(2)最適露光量におけるレジストパターンのデ ューティ (ラインとスペースの長さの比率) が1:1に なる原理を利用している。

【0009】そこで本発明においては、レチクル(R) に一方向に周期性をもつ(L&Sデューティ1:1)露 光条件測定用パターンを形成したマスクを用いて、その 10 基準パターンの像をウェハー(W)への露光量とフォー カス位置の少なくとも一方の条件を変えてウェハー上に 順次露光する。

【0010】現像後各レジストパターンをCCDカメラ で撮像し、その画像信号の一方向への積算により得られ る1次元信号を空間周波数領域に変換し、その領域でパ ターンから生ずる空間周波数の強度を算出することでL &Sのレジスト像のデューティを検出し、投影光学系の 最適フォーカス位置と最適露光量を高精度、高速に算出 することができる。

【0011】本発明の露光条件測定方法のある形態は、 パターンを互いに異なる露光条件で感光基盤上に転写し て複数の感光パターンを形成する工程と、前記複数の感 光パターンを撮像する工程と、前記撮像工程によって得 られる画像信号から前記各感光パターンの周波数成分を 算出する工程と、前記各感光パターンの周波数成分に基 づいて前記パターンを前記感光基盤に転写する際の最適 露光条件を決定する工程とを有することを特徴とする。

【0012】本発明の収差測定方法のある形態は、レチ クル上のパターンを投影光学系を介して感光基盤上に転 30 写して感光パターンを形成する工程と、前記感光パター ンを撮像する工程と、前記撮像工程によって得られる画 像信号から前記感光パターンの周波数成分を算出する工 程と、前記感光パターンの周波数成分に基づいて前記投 影光学系の収差を決定する工程とを有することを特徴と する。

### [0013]

【実施例】以下、本発明を図に示した実施例に基づいて 詳細に説明する。図1は本発明が適用された露光条件測 定を行なう装置を備えた露光装置の第1実施例を示すも 40 のである。

【0014】図1において、101は縮小投影レンズで ありレチクルR面上の回路パターンをウェハW上に投影 する。その光軸は図中AXで示されている。また光軸A Xは図中のZ方向と平行な関係にある。100はウェハ Wを吸着し、x,y方向およびz方向に移動させるウェ ハステージである。

【0015】またこの露光装置には、フォーカス位置制 御装置及び露光量制御装置を備えている。図2はフォー カス位置制御装置及び露光量制御装置の部分的概略図で 50 率および撮像面の画素ピッチにより定まるサンプリング

ある。まずフォーカス位置制御について説明する。

【0016】203は半導体レーザなどの高輝度光源で 204は照明光学系である。光源から射出した光は照明 用光学系よりピンホールを通過し、その光束は折り曲げ ミラー205で方向を変えられた後、ウェハーWの表面 に入射する。ウェハーWの測定点で反射した光束は折り 曲げミラー206で方向を変えられた後、位置検出光学 系207を介して2次元位置検出素子208に入射す る。2次元位置検出素子208はCCDなどからなり、 入射位置を検知することが可能である。ウェハーWの投 影レンズ101の光軸AX方向の位置変化は、2次元位 置検出素子208上で入射位置のずれとして検出できる ため光軸AX方向の位置が2次元位置検出素子208か らの出力信号に基づいてウエハーステージの位置を制御 している。次に露光量制御について説明する。215は 水銀ランプなどの光源で、214はシャッターで開閉可 能である。213は照度を検出するためのセンサーであ り、このセンサーで露光光の照度を測定し、露光量が一 定となるように、積算露光制御装置がシャッターの開閉 20 時間を制御する。

【0017】図1に戻って、図4に示すようなパターン Mを形成したレチクルRを露光装置にセットして、ポジ 型のレジストを塗布したウェハをセットし、パターンM をステップアンドリピート方式でウエハ上に順次露光し ていく。このとき前述したフォーカス制御装置及び露光 量制御装置を用いて、x方向のショット位置に応じて露 光量を変えて設定しy方向のショットに対しては、フォ ーカスオフセットを一定量ずつ変えながら露光してい

【0018】図3に現像後のウエハのレジストパターン の断面図を示す。(A)~(C)はベストフォーカス位 置で露光量を変えた場合で、(D)~(F)はデフォー カスした位置で露光量を変えた場合である。

【0019】次に、現像後のウエハをウエハステージ1 00に載置し、照明系103によって、ウエハW上のパ ターンMのレジストパターンを照明する。102はハー フミラー、104は検出光学系であり所定の倍率でパタ ーンMのレジストパターンを撮像装置105の撮像面に 結像させる。

【0020】撮像装置105は、例えばITV、2次元 イメージセンサ等の光電変換装置であり撮像した像を2 次元の電気信号に変換するものである。

【0021】図4は、前述したように、レチクル上の測 定用パターンであり、クロムで形成された同一の線幅を 有する矩形パターンをそれぞれ x 方向および y 方向に伸 びて平行に配列されたものとなっている。

【0022】撮像装置105によって2次元の電気信号 に変換されたパターン像は、106のA/D変換装置に よって、投影光学系101と検出光学系104の光学倍

30

5

ピッチ $\lambda$ sにより2次元の装置上の画素の $\lambda$ Y方向のアドレスに対応した2次元離散電気信号列に変換される。 107は投影積算装置であり、図5で示すパターン(Mx)のレジストパターンを含むような所定の2次元のウィンドウを設定した後に、図5で示すy方向にウィンドウWx内で画素積算を行ない、図6に示すx方向に離散的な電気信号列S(x)を出力する。108はFFT演算装置であり、入力した電気信号列S(x)を離散フーリエ変換し、 $\lambda$ Sを空間周波数領域に変換しそのフーリエ係数を高速に演算するものである。その手法は公り知の $\lambda$ Mの $\lambda$ Mの $\lambda$ Mのであり、サンプリング周波数を  $\lambda$ Mのであり、サンプリング周波数を  $\lambda$ Mのであり、サンプリング周波数を  $\lambda$ Mのであり、サンプリング周波数を  $\lambda$ Mので表したときに周波数  $\lambda$ Mの複素フーリエ係数を $\lambda$ Mの複素フーリエ係数を $\lambda$ Mの複素フーリエ係数を $\lambda$ Mので表し、

[0023]

【外1】

# $Xk = \sum_{n=0}^{N-1} s(x) \exp(-j \cdot 2 \cdot \pi \cdot k \cdot n/N)$

(ただしjは虚数単位)で求めることができる。そのときの空間周波数fkの強度epkとすれば、

[0024]

【外2】

# $pk = \sqrt{(Re(Xk))^2 + (Im(Xk))^2}$

(ただし、Re(Xk), Im(Xk)は複素数Xkの実部および虚部を表す)

【0025】ここでパターン (M) のパターンピッチを  $\lambda$  p とすれば空間周波数 f 1 p =  $\lambda$  s /  $\lambda$  p の強度は大きくなり、また、 f 1 p の第 n 高調波 f n p = n · f 1 p (n = 2, 3, 4, . . . . ) の強度も大きくなる 関係がある。

【0026】図6は、フォーカスを変えて露光した時のパターンをCCDカメラで撮像した投影積算信号の1例を示すもので、図7~図9はその信号をFFT演算装置で離散フーリエ変換したものである。最適焦点位置では、ラインとスペースの比率即ちレチクル(R)に構成されているL&Sパターンのデューティーが1:1であるならば、レジストパターンにおいても空間周波数g1p=2 $\lambda$ s/ $\lambda$ pのパワーが大きくなり、gnp=n・g1p(n=2,3,4,·・・)のパワーも大きくなる。ただし、デフォーカス状態では、ラインアンドスペースのデューティーが1:1でなくなるため基本周波数f1pのn倍、この場合だとf3pでの周波数のパワーが大きくなり、最適焦点位置で最小となる。

【0027】従って、基本周波数 f 1 pのn倍の周波数の中からを任意に選択しその周波数のパワーが最小となるフォーカス位置を検出することで最適焦点位置が検出できる。図14に示すようにフォーカス位置と周波数強度(f3p)の関係が得られ、このときの周波数強度の最小値に対応したフォーカス位置が最適焦点位置となる。

【0028】また、この時選択された周波数(f3p)のパワーのその時の他の基本周波数のパワー(例えばg1pやg2p)に対する比率が最小となる時を最適焦点位置としても良い。このように各ショツトで他の基本周波数のパワーで規格化することにより、ショツト間の違い例えば照明光量やレジスト厚さの違いによる反射光量の差による誤差を低減できる。

【0029】図10は、露光量を変えて露光した時のパターンをCCDカメラで撮像した投影積算信号を示すもので図11~図13はその信号をFFT演算装置で離散フーリエ変換したものである。フォーカスの場合と同様にf1p、f2pの基本周波数強度については露光量にかかわらず大きくなることが分かる。

【0030】最適露光量についても最適フォーカス位置と同様に、ラインアンドスペースのデューティが1:1 に最も近づいた状態すなわちf3pの周波数成分のパワーが最小となる露光量として定義できる。図15は露光量を変えたときの、周波数強度(f3p)を示したものであり、周波数強度の最小値に対応する露光量が最適露20光量となる。もちろん前述したように各ショツトにおいて他の基本周波数のパワーで規格化しても良い。

【0031】また、最適焦点位置または最適露光量の場合は、ラインアンドスペースのデューティが1:1になるため基本周波数g1p、g2pの周波数強度が最大となるので、g1pまたはg2pの周波数強度が最大となるフォーカス位置および露光量として定義してもよいし、基本周波数同士のパワーのを比較して、例えば、g1pとg2pとを比較し、ある所望の関係になった時を最適焦点位置または最適露光量として定義しても良い。【0032】算出されたフォーカス値は図2におけるフォーカス制御装置にフィードバックすることによりウェハー(W)を常にベストフォーカス位置に設定することができる。露光量についても図2における積算露光制御装置にフィードバックすることで最適露光量に設定可能である。

【0033】以上の様に最適焦点位置および最適露光量が算出されレジスト種類、膜厚の変化に応じて、上の処理を繰り返し行なうことで常に最適露光条件が算出される。第1の実施例においては、現像後のウエハののレジストパターンを検出するようにしたが、現像前の潜像を検出するようにしても最適焦点位置および最適露光量を決定できる。潜像を検出するようにすれば現像工程を省くことができるので、投影露光装置上で露光条件が自動測定できセットアップタイムを大幅に短縮できる。

【0034】また、図4に示した測定用パターンはx方向およびy方向に配列しているので、同一位置でx方向とy方向の最適フォーカス位置を検出することで投影光学系の非点収差を計測できる。すなわち、図5で示すパターン(My)のレジストパターンを含むような所定の2次元のウィンドウを設定した後に、図5で示すx方向

にウィンドウW y 内で画素積算を行ない、 y 方向に離散 的な電気信号列 s (y)を出力する。同様に入力した電 気信号列s(y)を離散フーリエ変換し、s(y)を空 間周波数領域に変換し、そのフーリエ係数を算出するこ ·とでy方向のフォーカス検出ができるようにして、互い に方向が異なるパターンの最適焦点位置を検出して投影 レンズのレジストプロセスを介した際の実際の非点収差 が計測できる。

【0035】さらに露光領域内の中心と外周位置の複数 ストプロセスを介した差異の実際の像面湾曲と像面傾き を検出することができる。 ただし、精度向上の点でし &Sのマーク本数はFFT処理をする上でも多い方が望 ましく、少なくとも10本は必要である。

【0036】前述の処理では、フーリエ変換後のパワー を評価したが、その位相を検出すればレジストパターン の非対称性も検知でき投影レンズの露光量域内の各位置 におけるコマ収差も計測できる。

【0037】このような投影レンズの収差を検出する際 は、回路パターンを実際に露光するレジストでなくても 20 良く感光する材料であれば良い。例えば光磁気材やフォ トクロ材であっても良い。

【0038】第1実施例では、ウエハに測定用パターン を露光する際も、またレジストパターンを検出する際も 縮小投影レンズもしくは露光装置を用いたが、レジスト パターンを検出する際は別の観察光学系で行っても良 い。それにより計測結果に対する投影レンズ自体の収差 の影響を低減できる。

【0039】また第1実施例では、投影光学系を用いた 時の露光条件を求めたが投影光学系を用いないプロミキ 30 した図。 シティ露光の時の露光条件でも良く、その時は焦点位置 の代わりにマスクとウエハとの間隔を変える。

### [0040]

【発明の効果】本発明によれば、周期性をもつパターン 例えばL&Sパターンをレチクルに構成した露光条件測 定用レチクルを用いて、このパターンのレジスト像のL &SのデューティをFFTを算出することで最適露光条 件を測定している。このため、露光条件を髙精度、短時 間に測定することができる。また、レチクルの複数位置 に露光条件測定用パターンを構成すれば、簡単に投影光 40 学系の収差例えば像面湾曲や像面傾き、または、非点収 差、コマ収差を求めることができる。

### 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明による露光条件測定装置の構成を示す  $\mathbb{Z}_{\sim}$ 

【図2】露光装置におけるフォーカス検出と露光量制御 の部分的概略図。

【図3】レジストに形成されたパターンの断面図。

【図4】本発明の露光条件測定方法の計測対象であるマ スクに構成するパターンを示す図。

【図5】 ウェハー上に形成されたパターンと2次元のウ インドウの関係を示す図。

【図6】フォーカスを変えて露光した時のパターンをC CDカメラで撮像した投影積算信号の一例を示す図。

【図7】デフォーカス(-)した位置で転写したパター ンの投影積算信号をFFT演算装置で離散フーリエ変換 して、縦軸を周波数強度、横軸に空間周波数をプロット した図。

【図8】デフォーカス(+)した位置で転写したパター 位置に測定用パターンを設けることで投影レンズのレジ 10 ンの投影積算信号をFFT演算装置で離散フーリエ変換 して、縦軸を周波数強度、横軸に空間周波数をプロット した図。

> 【図9】最適焦点位置で転写したパターンの投影積算信 号をFFT演算装置で離散フーリエ変換して、縦軸を周 波数強度、横軸に空間周波数をプロットした図。

> 【図10】露光量を変えて転写したパターンをCCDカ メラで撮像した投影積算信号の一例を示す図。

> 【図11】露光量が少ない場合のパターンの投影積算信 号をFFT演算装置で離散フーリエ変換して、縦軸を周 波数強度、横軸に空間周波数をプロットした図。

> 【図12】露光量が多い場合のパターンの投影積算信号 をFFT演算装置で離散フーリエ変換して、縦軸を周波 数強度、横軸に空間周波数をプロットした図。

> 【図13】最適露光量で投影積算信号をFFT演算装置 で離散フーリエ変換して、縦軸を周波数強度、横軸に空 間周波数をプロットした図。

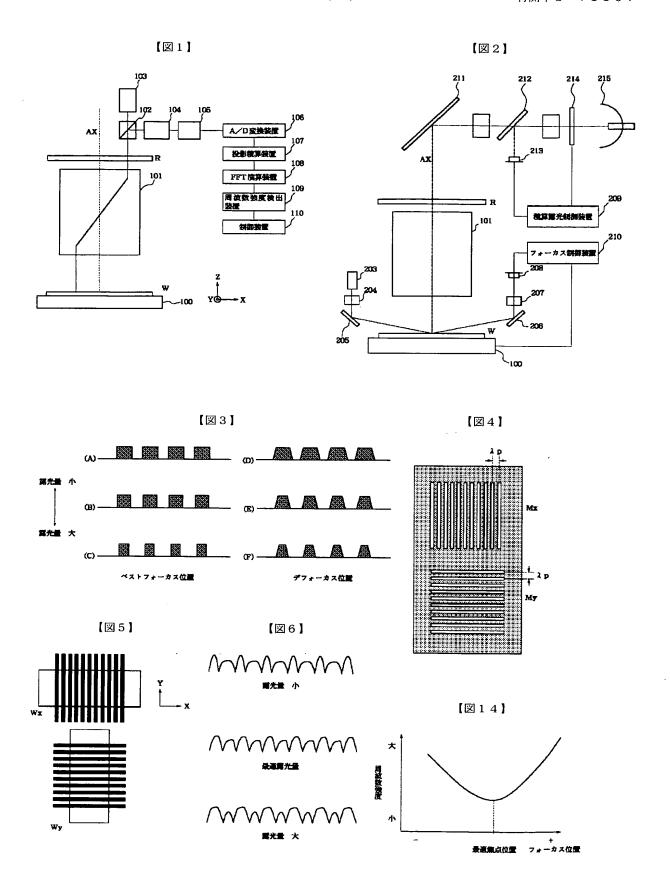
> 【図14】縦軸を周波数強度、横軸にフォーカス位置を プロットした図。

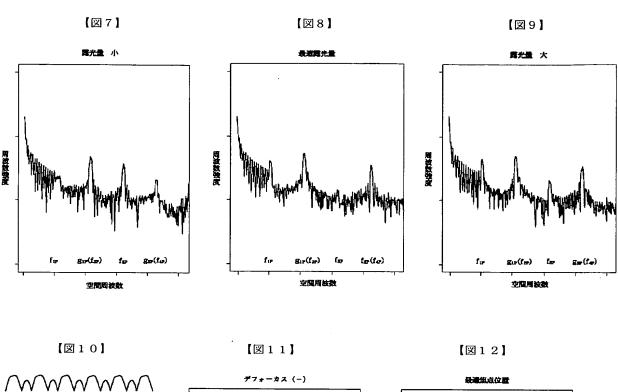
【図15】縦軸を周波数強度、横軸に露光量をプロット

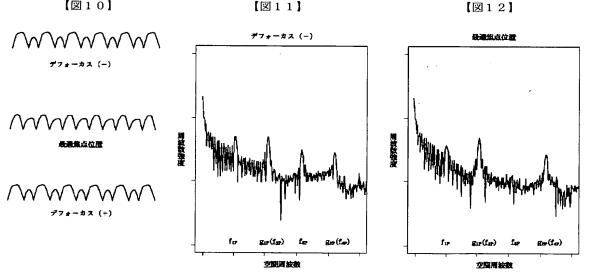
## 【符号の説明】

- 100 ウエハーステージ
- 101 縮小投影レンズ
- 102 ビームスプリツタ
- 103 照明系
- 104 検出光学系
- 105 撮像装置
- 106 A/D変換装置
- 107 投影積算装置
- 108 FFT演算装置
- 110 制御装置
- 203 高輝度光源
- 204 照明光学系
- 205、206 折り曲げミラー
- 207 一検出光学系
- 208 2次元位置検出素子
- 209 積算露光制御装置
- 210 フォーカス制御装置
- 215 光源

50







(図15)

Ŋ

[図13]

